in cui *r* rappresenta la distanza dal punto qualunque (£, vi, £) di questa retta al punto di contatto (#, y, ^), misurata nel senso in cui si va dal primo al secondo.

Si immagini il sistema delle linee che hanno le tangenti conjugate colle p_2 = cost. Le tangenti a due curve consecutive di quest'ultimo sistema, nei punti in cui le curve stesse sono tagliate da una delle curve conjugate, s'incontrano in un punto. Indichiamo con Spj, Sp_2 gli incrementi che ricevono p_x e p_2 quando si passa dal punto ($p_{x>}$ p_2) al punto contiguo, lungo la conjugata della linea p_2 = cost. Supponendo che £/?), £, siano le coordinate del punto comune alle due tangenti consecutive, gli incrementi *a* £, *dn, d'C,* sono nulli, e si ha quindi

dx^ dx^ dx^ /dx^ . dx\
.0-^Sp + -^— op₂ = h~^—òr-^r[^—6h -f h
dp_x r'^ 5p₂ 'dp_r |d?l in^ J
5p_t/

|l>p_i+|Z.8_pa = ii|lj_r + f(|Z.^
dp_x ri^5p₂ r2 'dp, ^ V^p, lT J
BpJ'

da cui, moltiplicando per -3— , -:—-- , -=p- e sommando con

riguardo alla

dx *dx* . *dy* *dy* . *d^*

*d^*

si ottiene

bl -"'

Ma dall'equazione precedente e dalle

si deduce facilmente

$$\left(\frac{1}{h_2} \frac{\partial \frac{1}{h_2}}{\partial \rho_1} \delta\rho_2 - \frac{1}{h_1} \frac{\partial \frac{1}{h_1}}{\partial \rho_2} \delta\rho_1 \right)$$

dunque sostituendo

•